

母 公 開 特 許 公 報 (A) 昭61-270737

@Int Cl.4

識別記号

厅内整理番号

匈公開 昭和61年(1986)12月1日

. G 03 B 17/12

7610-2H

審査請求 未請求 発明の数 1 (全13頁)

8発明の名称 二焦点式カメラ

昭60-112752 ②特 1

願 昭60(1985)5月25日 : 魯出

林 母発 明 者 若

央

東京都品川区西大井1丁目6番3号 日本光学工業株式会

社大井製作所內

日本光学工業株式会社 ①出 願 人

東京都千代田区丸の内3丁目2番3号

弁理士 渡辺 隆男 四代 理 人

1. 発明の名称

二魚点式カメラ

2. 特許請求の範囲

ツタを前記主光学系と一体に光軸に沿つて前進さ せると共に前記紋り兼用シャツタの後方の光軸上 に斟光学系を挿入することによつて焦点距離を切 替え可能な摄影レンズを存するカメラにおいて、 前記主光学系の前部を置うレンズパリアを開閉可 能に設けると共に、前記レンズパリアと前記紋り、 兼用シャッタとの間の前記主光学系を取り囲む位 置に前記紋り兼用シャツタを駆動するシャツタ駆り 動装置を設け、さらに、前記副光学系を除き少な くとも前記レンズパリアと主光学系とを包囲する 断面円形の外筒を設け、前記副光学系が光軸上に 押入されたときに前記外筒が少なくとも前記シャー ツタ駆動装置の駆動部を囲む位置までカメラ本体 の外部に突出移動する如く構成したことを特徴と する二魚点式カメラ♪

- (2) 前記シャッタ駆動装置は、電気で駆動され るモータを含み、波状に折り曲げられたフレキン ブルプリント基板(12)を介してカメラ本体("1) 側の制御回路(96、98) と接続している (1) 主光学系の直後に設けられた紋り兼用シャ ことを特徴とする特許請求の範囲第1項記載の二 焦点式カメラ。
 - (3)前記シャッタ駆動装置は、複数の磁極を有 するコータ(88)と前記主光学系(3)のまわ りにほぼ半円形に配置されたステータ(90A、 908) とを含むステップモータ(11)である ことを特徴とする特許請求の範囲第1項または第 2 項記載の二焦点式カメラ。
 - 3. 発明の詳細な説明

〔発明の技術分野〕

本発明は、主光学系の疑り出しに連動して副光 学系を摄影光軸上に挿入して魚点距離を変換可能 な摄影レンズを有する二焦点式カメラ、特に主光 学系の直後に絞り兼用シャツタが設けられた二焦 『点式カメラに関する。

〔発明の背景〕

接影レンズの主光学系を 主光学系の後方の光軸上に同レンズを押入して無 点距離を変えることができるいわゆる二焦点式カ メラは、例えば特開昭52-76919号、特開 昭54-33027号、特開昭58-20243 1号などの公開特許公報により公知である。これ らの従来公知の二焦点式カメラの公開特許公司 は露光を制御するシャッタにつていは何等の音楽 なされていないが、そのシャッタについての提案 が特開昭59-19926号公報によつて既に開 示されている。

しかしながら、この公知のシャッタを具備した 二焦点式カメラにおいては、主光学系の周囲には フォーカシングのための望り出し機構が設けられ、 その主光学系の直後にシャッタ駆動機構と絞り兼 用シャッタ羽根とが設けられ、さらに絞り兼用シャッタ羽根の後方に副光学系が挿入されるように 神次され、シャッタ駆動機構の構造が極めて複雑 で組立て作業に長い時間と経験とを必要とする。 また、主光学系、シャッタ装置を囲む外筒は、光

囲む位置に、その紋り兼用シャッタを駆動するシャック駆動装置を設け、さらに創光学系を除き少なくともレンズバリアと主光学系とシャック駆動・設置とを包囲する断面円形の外筒を設け、削光学系が紋り兼用シャッタの後方の光軸上に押入されたときに、その外筒が少なくともシャック駆動を置の駆動部を囲む位置までカメラの外部に突出を動するように構成することを技術的要点とするものである。

(実施例)

次に、本発明の実施例を添付の図面に基づいて 詳しく説明する。

第1図および第2図は本発明の実施例を示す断面図で、第1図はレンズバリアが閉じた収納状態、第2図は主光学系の光軸上に開光学系が挿入された図遠状態を示し、第3図は第1図に示す実施例の構成の一部をなす削レンズホルダの拡大断面図、第3図、第4図、第5図はそれぞれ第1図のAーA、B-B、C-C断面図である。

第1図および第2図において、カノラ本体1は

〔発明の目的〕

本発明は、上記従来の二焦点式カメラの欠点を 解決し、焦点距離変換の際に光軸方向に移動する 鏡筒にレンズバリアとシャツタ駆動部とを内蔵し、 しかもコンパクトで、組立て作業性と操作性の良 好な二焦点式カメラを提供することを目的とする。 〔発明の概要〕

上記の目的を達成するために本発明は、主光学 系の前部を覆うレンズパリアを開閉可能に設ける と共にそのレンズパリアと主光学系の後部に設け られた紋り兼用シャツタとの間の主光学系を取り

外装ケース2にて覆われ、カメラ本体1の上部1 Aには図示されない投光レンズと受光レンズとを 含む距離検出装置やファインダー光学系などが設 けられている。 摄影レンズの主光学系 3 の前面に は、後で詳しく述べられるレンズパリア28、2 9 が開閉可能に設けられ、その主光学系3の後方 には劉光学系4が攝影光軸上に排脱可能に設けら れている。また、外装カバー2の上面には、摄影 レンズの焦点距離切替えとレンズパリア28、2 9の開閉のために操作される焦点距離選択部材 5 が摺動可能に設けられている。この焦点距離選択 部材 5 は第 7 図に示すように指模 5 人を有し、そ の指揮 5 人が外装カバー2 の上面に設けられた記 号「OFF」に一致すると、レンズパリア28、 2 9 は開成され、指揮 5 A が広角記号「W」に合 致すると、レンズパリア28、29は開放され且 つ主光学系 3 のみによつて、攝影可能な短焦点距 穏状版(以下「広角状態」と称する。) となる。 また、指揮5Aが認遠記号「T」に合致すると、 後で詳しく述べられる光学系移動機構が作動して

主光学系3を保持する主レンズ枠6は、シャッタ差板7にパヨネット? Aと小ねじ8 Aとに図にる。そのシャッタ差板7は第6 図に示している。そのシャッタ差板7は第6 図を扱った。まででは、3本の小ねじ8 Bによりによりによりでは、支持足のでは、3本のからには、アングを放りでは、アングを放りでは、アングを放りでは、アングを対している。この台板10 というれている。この台板10 では、アングを対している。この台板10 の裏面には、可逆モータ Mによらに、台板10 の裏面には、可逆モータ Mによった。

. 9に植設された 2 本の支柱 1 5 A 、 1 5 B (第 5 図参照)によつて支持されている。バリア基板 9 と前環14の外周とを覆う外筒16の一端は第6 図に示す如く小ねじ17によつて台板10に固設 され、他端は第1図に示す如く前環14に篏合し .ている。また、パリア基板9と外筒16との間に は黒色軟質のパッキン1.BAが設けられ、外筒1 6の外間はカメラ本体1の前端に設けられた二重 の遮光部材 1 8 Bによつて光密的にシールされて、 いる。前環14は、パリア基板9と共にレンズ保 護カバー装置を支持する前側基板を構成している。. その前環14の中央に設けられた鏡筒開口14A は、第5図中で破線にて示す如く、光軸を中心と するX-X軸方向(フィルム開口 I B の長辺方向:)に長くY-Y軸方向(フィルム開口1Bの短辺 方向)にやや短い矩形の四隅を光軸を中心として 円弧状に角を落としたほぼ六角形に形成されてい

前環14の基例にはリングギャ19が回転可能. に支持され、そのリングギャ19には第5回に示 つて駆動される後半年、光学系駆動装置(第8図参照)が設けられ、の光学系移動機構は、台版10を光軸に沿つて移動させ、さらに副光学系4を支持する副光学系ホルダ13を光軸に直交する方向に変位させるように構成されている。

その間光学系ホルダ13は、第3回な示すように、間光学系4を保持する間レンズ枠13Aに媒合する内枠筒13Bと、内枠筒13Bを支持する外枠13Cと、 間になった。 間になった。 これにはないのではないのではないのではないのではないのではないのではないが、第13Aは内枠筒13Cに対して、第1ないではないが、第1ないではないではないでは、第1ないでは、では、第1ないでは、1ないでは、1ないでは、1ないでは、1ないでは、1ないでは、1ないでは、1ないでは、1ないでは、1ないでは、1ないでは、1ないでは、1ない

台板10に固定されたパリア基板9の前面には 前環14が設けられ、この前環14はパリア基板

すように、互いに180°離れた位置に第1セグ メントギャ部 1_9 Aと第 2 セグメントギャ部 1_9 Bとが光軸を中心として対称的に形成されている。 さらに第1セグメントギャ部19人の近傍のリン グギヤ外間に、その一対のセグメントギャ部19 A、19Bの歯型外周よりやや小さい歯型外周を 有する第3セグメントギャ部19Cが形成されて いる。第1セグメントギャ部19Aと唱み合う第 1ピニオンギヤ20は第1回動レパー21と一体 に形成され、その歯列の一方の側面にはフランジ 部20Aが一体に形成されている。また、第2セ グメントギャ部19Bと日み合う第2ピニオンギ ヤ22は第2回動レバー23と一体に形成され、 その歯列の一方の側面にはフランジ部22Aが一 . 体に形成されている。その第1回動レバー21は 第1ピニオンギヤ20と、また第2回動レパー2 3 世第 2 ピニオンギャ 2 2 とそれぞれ一体にブラ スチック成形を可能にするように基部 2 1 人、 2 3 人がそれぞれ鍵型に形成されている。また、そ れぞれ一体に形成された第1ピニオンギヤ20、

第1回動レバー21は第2 2回動レバー23とは、それぞれ支触24、25 を介してバリア基板9と前環14との間に回転可能に支持され、さらにリングギャ19は、フランジ部20A、22Aによつてスラスト方向(第1 図中で右方)の移動を阻止されている。

第1回動レバー21と第2回動レバー23の自由 端には、それぞれピン軸26、27を介し回転で では、それぞれピン軸26、27を介し回転で を第2パリア29とが自由にリア28と 第2パリア29とは、外間が外間16の内に保持されている。この第1パリ内内に ではは、レンズパリア28、29が開立されたと され、レンズパリア28、29が開立されたもの 内間に接し、それぞれ円弧部28a、29aが外間16の たれぞれ円弧部28a、29aが外間16の 反対側の直線状の空部(開口に を記し、アイルム開口18の最近がよっに の方向)に平行になるように構成されている。 を第28b、29bは、レンズパリア28、29 が閉成されたときは、第5図に示すように先軸

するためのトランジスタTri、Tri、後述の選光 用IC95、コンデンサCi、Ciなどの制御回 路装置が設けられている。

一方、リングギャ19の第3セグメントギャ部・ 190と贈み合う第3ピニオンギャ40は、第4 図に示す如く連動軸(1に支持され且つフランジ 館40Aと一体に形成されている。このフランジ 節10人は、第1ピニオンギヤ20のフランジ部 2 0 人および第 2 ピニオンギャ 2 2 のフランジ部 2 2 A と共にリングギヤ1 9 にスラスト方向...(第 (図中で右方)の動きを阻止するように構成され ている。第3ビニオンギヤ40を支持する連動軸 4 1 は、台板 1 0 の裏面に固設されたプラケット 44に回転可能に支持されると共に、その一端は 第4図に示すように前環14に回転可能に支持さ れている。また、連動軸41の他端は、ブラケツ ト44を貫通してその裏倒で第4図および第7図 に示す如くカム部材42を一体に支持している。 そのカム部材 4 2 は、台板 1 0 の移動方向に対し て傾斜したカム面 4 2 人を有し、ねじりコイルば

で互いに接し、その 1 バリア 2 8 の下端 2 8 c は支柱 1 5 A に 当接し、また、第 2 バリア 2 9 の右端上線 2 9 c はバリア基版 9 に植設された制限ピン 3 0 に 当接して、玄部 2 8 b、 2 9 b の方向が開成時と同じ X - X 軸方向になるように構成されている。

ね43により第7図中で反時計方向に回動するように付勢され、その回動は、レンズバリア28、29が開いて外筒16の内面に当接したときおよびレンズバリア28、29が閉じて互いに接触したときに制限される。

一方、台板10および削レンズホルダ13を駆動変位させる可逆モータMは、焦点距離選択操作部材5に連動するスイツチ装置57およびカメラ本件1に設けられた自動焦点調調節の距離検出装置58からの信号に基づいて動作するモータ制御回路59を介して制御される。この場合、焦点調節のためのモータ駆動は、図示されないレリーズ

第8図中で台板10の左側面(第6図では右側面)には切欠き停10Cが設けられ、この切欠き停10C内に、カメラ本体1の固定部に固設され且つ光軸方向に長い第1案内軸70が嵌入され、 型動曲車63が回転しても台板が送りねじ軸64 知の押圧によつて 動作が開始される。しかし、 魚点距離切換えは、そのレリーズ和の押圧とは無 関係に魚点距離選択操作部材 5 の操作によるモータ駆動によつてなされる。その際、台板 1 0 は、 スイツチ装置 5 7 の切換え信号によつて、広角状 起での至近距離位置を超えて繰り出され、あるい は望遠状態での無限遠位置を超えて繰り込まれ、 その間に削光学系 4 は光軸上に挿入または光軸上 から脱出するように構成される。

第8図は、台板10および削レンズホルダ13を駆動する駆動機構を示すために台板10を裏倒から見た斜視図である。可逆モータMは台板10の裏面上部に固設され、その回転は減速ギャベルが関係を発展して、から0のベベルギャを10では、カルボーンにを発展して、カルボーンにでは、カルボーンには、カルボーンには、カルボーンには、カルボーンには、カルボーンには、カルボーンには、カルボーンには、カルボーンには、カルボーンに、カルボーンに、カルボーンに、カルボーンがは、カルボーンに、カルボーンには、カルボーンに、カルボーンが、カルボーンが、中では、カルボーンが、中では、カルボーンが、中では、カルボーンが、カルボーンが、カルボーンが、中では、カルボーンが、カルボーのでは、カルボーンが、カルボーンが、カルボーンが、カルボーンが、カルボーンが、カルボーンが、カルボーンが、カルボーが、カルボーが、カルボーンが、カルボーンが、カルボーンが、カルボーが、カルボーンが、カルボーンが、カルボーが、カルボーが、カルボーが、カルボーが、カルボーが、カルボーが、カルボーが、カルボーが、カルボーが、カルボーンが、カルボーが、カルが、カルボーが、カルボーが、カルボーが、カルボーが、カルが、カルボーが、カルボーが、カルが、カルボーが、カルが、カルが、カルが、カルボーが、カルボーが、カルが、カルボーが、カルが、カルが、カルが、カルボーが、カルが、カルが、

- のまわりに回転することが無いように排成されて いる。また、台板10の真面に固設されたブラケ ツト44には、第8図に示すにように軸方向に長 く伸びた連動支柱71が突出して設けられ、この 連動支柱71の歯面に設けられた貫通孔71aと 台板 1 0 に設けられた貫通孔 1 0 b (第 6 図参照)とを、カメラ本体1の固定部に固設され且つ光 軸方向に伸びた第2案内軸72が貫通している。 その連動支柱71と第2室内軸72とにより、台 板10は撮影光軸に対して垂直に保持され、可逆 モータMの回転に応じて、光軸に沿つて前後に平 行移動するように構成されている。また、連動支 ·柱71の側面にはラツク73が設けられ、そのラ ツク73に積み合うピニオン74は、図示されな い摄影距離表示装置、距離検出装置やファインダ - 倍字変換機構に連動している。

光軸方向に移動する台板10とカメラ本体1とは、第4図および第8図に示す如く波形に折り曲げられたフレキシブルブリント基板75によつて架橋され、このフレキシブルブリント基板75を

介して、台板10上の可逆 毎回路基板38上のステップモータ11、露出計 用受光電子36は、カメラ本体1個の焦点検出回 路装置や露出値演算回路装置等の電気装置に接続 されている。

御回路基板38上の位置に配置されている。

第10図はステップモータ11を動作させるた めの電気系のブロック図である。ミリコンフォト ダイオード(SPD)の如き受光素子36にて検 出された被写体輝度は測光用IC95にてデジタ ル化され資算回路96に送られる。また一方、フ イルムパトローネに設けられたフィルムの種別や フィルム感度値を示すコードを検出するフィルム 感度値検出装置 9 7 からのデジタル化されたフィ . ルム感度値信号も演算回路96に送られ記憶され る。この被写体輝度信号とフィルム感度値信号か ら、演算回路において所定のプログラムに基づく 絞り値とシャツタ速度値が算出され、その算出さ れた貧出値は駆動用IC98に送られる。その駆 動用IC98からのパルス信号によりステツブモ ータ11は制御され、絞り兼用シャツタが箕出さ れた紋り値とシャツタ速度値との予め定められた・ 組合せに従つて開閉するプログラムシャツタとし て作動するように構成されている。この場合、ス テツブモータ11のステータ90A、90Bの世

成されるように情 れている。セクターギャ 8 4 に暗み合うピニオン 8 5 は、シャツタ 基板 7 お よびシャツタ 制御回路 基板 3 8 を貫通する回転軸 8 7 の一端に支持され、その回転軸 8 7 の他端に はステップモータ 1 1 のロータ 8 8 が設けられて いる。

なテップモータ11は、4個に姓化された永久 超石のロータ88と、コイル89A、89Bの名 き付けられた一対のステータ90A、90Bと、対 のステータ90A、90Bはロータ88を大力で のステータ90A、90Bはロータ88を大力で またアータ90A、50Bは口ータ88を大力で また、これを包ひまたのまれてはごれてののまた、これをレンズ枠6のまれで配置に対すて、 形をないまた、コアを挟んで、ボリア28と対向するとが明確回路をある。 が明確回路をある。 れたときの第2パリア29と対向するとれたと

化方向を交互に変えて磁界を移動させることにより、ロータ 8 8 を正転または送転させることができる。

. なお、カメラ本体1のフィルムパトローネ室1 Cの側壁には、第4図に示すように、フィルムパ トローネの表面に設けられたフィルム感度値等の フィルム情報コードを検知する接触子97Aが突 出して設けられている。この接触子97Aによつ て検出された検出信号のうち、フィルム感度値信 号はフィルム感度検出装置37によりデジタル化 され、カメラ本体1個に設けられた資算回路96. (第10図参照)に送られる、また、ステップモ ータ11を制御する駆動用1C98からのパルス の信号はフレキシブルブリント基板 7.5 を介して カメラ本体1個からステツブモータ11に伝達さ れる。さらに、パトローネ室1Cとフィルム巻取 り室1Dおよびフィルムアパーチャ1Bとは、第 1図および第3図に示す如く公知の裏蓋99に由 聞され、図示されないフィルムパトローネが装填 される際の罵蓋99の閉じ動作により、フィルム

パトローネが押圧された に、フィルム慣科コ ード部分に接触子97Aは圧接するように出役可 能に設けられている.

次に、上記の如く構成された実施例の動作およ び作用について説明する。

第1図および第5図に示す如くレンズパリア2 8、29が閉じている状態においては、台板10. は繰り込まれ、外筒16はカメラ本体値の外装ケ ース・2 内にほぼ収容されている。この場合、内部 にレンズバリア28、29、主光学系3、シヤツ タ駆動用ステツブモータ11を内包する外筒16 は断面円形に形成されているので、外筒16とカ メラ本体1との間のスキ間からカメラ内部に侵入 する光は、カメラ本体1の前端部に設けられた二 重の遮光部材 1 8 Bにより容易且つ完全に遮断さ れ、また、主光学系3と共に外筒16が第2図に 示す如く光軸方向に大きく紋り出されてもその光 が内部へ侵入することは無い。

また、第1図の如くレンズパリア28、29の 閉じ状態においては、魚点距離選択操作部材5(

ンズバリア28、29は開成されている。この状と 彪から焦点距離選択操作部材 5 を広角位置(記号) 第7図中で左方へ移動するので、摺動ピン55は、 カム面56人に沿つて下降し下緑56Cに係合す。 る。この摺動ピン55の下降により連動板54は 引張コイルばね 5 3 の付勢力に抗して下方へ摺動 し、これに連動する摺動板50が第7図中で下方 へ移動する。従つて、カム郎材 4 2 のカム面 4 2 Aに圧接している係合突起52が下方へ第11図 (B) に示す如く退避する。この係合突起52の 下方への変位に応じて、カム部材42は、ねじり コイルばね43(第7図参照)の付勢力により第 7 図中で反時計方向に回動する。このカム部材 4 2の回動は運動軸41を介して第3ピニオンギャ 40に伝達され、第3ピニオンギヤ40が第7図・ 中で反時計方向(第5図中では時計方向)に回動 する.

この第3ピニオンギヤ40の回動により、リン

第7図参照)は月 BAが記号「OFF」と合致 する位置(以下「OFF位置」と称する。) に在 り、摺動ピン55は、カム板56の上掻56Bと 係合し、摺動板50の係合突起52は、レンズバ リア28、29に運動する運動铀41の一端に固 設されたカム部材42のカム面42Aの基板に第 4図に示す如く係合している。一方、馴光学系4 は、第1図および第8図に示す如く提彫光軸外の 退避位置に置かれている。

| 第11回は、焦点距離選択操作部材 5 、係合突 起52、カム郎材42およびレンズバリア28、 - 2 9 の連動関係を示す説明図で、(a) は焦点距 殿選択操作部材5がOFF位置に在るときの状態. を示し、(b)および(c)は焦点距離選択操作 部材5がそれぞれ広角位置、竪遠位置へ移動した - ときの状態を示す。以下、この第10図に従つて、 レンズパリア28、29の連動機構および攝影レ ンズ光学系の駆動機構の動作を説明する。

第11回において、焦点距型選択操作部材5が OFF位置に在るときは、(A)に示すようにレ

向(第5図中では反時計方向)に回動する。リン グギヤ19のこの回動により第1ピニオンギヤ2 「W」を示す位置)へ移動すると、カム板56が 0 および第2ピニオンギャ22が共に第7図中で 反時計方向(第5図中では時計方向)に回動する ので、第1ピニオンギヤ20と一体の第1回動レ ・バー21、第2ピニオンギャ22と一体の第2回 動レパー2.3の自由端にそれぞれ回転可能に結合 された第1パリア28と第2パリア29とは、互 いに反対方向に変位し、それぞれの外周の円弧部 28a、29a (第5回参照) が外筒16の内周 面に第2図に示す如く当接した位置で停止する。 」これにより、レンズパリア28、29は閉成され、 第11図(B)に示す状態となる。

一方、焦点距離選択操作部材5がOFF位置か ら広角(W)位置へ移動すると、これに連動する スイツチ装置57(第7図参照)から提彫レンズ を広角状態におく広角コード信号が可逆モータM を制御するモータ制御回路59に送られる。そこ でモータ 制御回路 5 9 は可逆モータ M を駆動制御 グギャ19は光軸を中心として第7図中で時計方 し、台板10と共に主光学系3をわずかに繰り出

し、主光学系3が広角状の無限遠位置まで変位したときに可逆モータMを停止させる。その際、台板10の広角状態における無限遠位置は、この台板10と一体に移動する遮動支柱71のラック73(第8図参照)と暗み合うピニオン74の回転に速動する図示されないエンコーダから発信される距離信号によつて決定される。

より極めて小径に形成される。しかし、その周囲を囲む外筒16の内径は、開成状態に在るレンズパリア28、29の外周径によつて決定されるので、その外筒16と主レンズ枠6との間にドーナーツ、状の比較的大きくスペースが生じる。このスペースからにステップモータ11、選先用受光素子36や選先用1C95などがそのスペースを有効に利用して配置される。

上記の如く、主光学系3の距離調節(焦点調節)のための光軸方向の移動は、台板10に設けられた駆動歯車63の回転に応じて台板10が光軸方向に移動することによつて行われる。そのの地方向に移動することによって行われる。そのである。 主光学系3のまわりには、通常の撮影レンズの如き、距離調節用へリコイドねじ機構は設けられておらず、主光学系3を保持する主レンズ枠6の外径は従来公知の二焦点式カメラ用撮影レンズ鎮筒

れる.

前述の距離検出装置 5 8 の距離検出信号(可逆 モータ停止信号)を演算回路 9 6 が受信するとい 演算結果に基づく紋り値とシャッタ速度値はれる。 動用 I C 9 8 はステツブモータ 1 1 を駆動制 1 C 9 8 はステツブモータ 1 1 を駆動 2 し 変度値との組合わせに従ってステリロに 2 クリング 2 では、その紋り値に相当する紋り開かせ、その羽根 1 2 A、1 2 Bを開状態があら開かせ、シャス 1 2 Bを開状態に復帰させて露光を終了する。 A、1 2 Bを開状態に復帰させて露光を終了する。

次に、焦点距離の切替えについて説明する。焦点距離選択操作部材 5 を第 1 1 図(C)に示す如く望遠(T)位置へ移動すると、その移動に応じてスイッチ 4 装置 5 7(第 7 図参照)から望遠でてスイッチ 4 装置 5 7(第 7 図参照)から望遠では合うがモータ制御回路 5 9 に送られ、可逆モータ M が回転して、台板 1 0 は広角状態に対する 空流状態での無限遠位置に超えて望遠状態での無限遠位でで、 かムギャ 6 6 は第 8 図中

上記の望遠状態への切替え動作において、焦点 距離選択操作部材 5 が第 1 1 図 (B) に示す如く 広角 (W) 位置から第 1 1 図 (C) に示す望遠 (T) 位置へ移動する場合には、係合突起 5 2 はカ ム部材 4 2 のカム面 4 2 Aから離れ、レンズバリ ア 2 8 、 2 9 は既に完成状態におかれているので、

ら下方へはみ出しても差し支え無い。従つて、外 筒6の大きさは、レンズパリア28、29が開成 されたときの円弧部28 a、29 aの位置によつ て決定される。そのため、外筒6の外周半径は、 退避位置に在る副レンズホルダ13には無関係に 小さく設定できる。

副光学系 4 が第 2 図に示す如く主光学系 3 の光 軸上に挿入され、台板 1 0 が望遠状態での無限 遠ではますると、可逆モータ M は停止する。その 後、図示されないレリーズ 知を押し下げると、 角状 腹における 摄影と同様にして距離 顕 が行 0 取 における 撮影と同様にして距離 顕 が行 1 0 図 を 配)で計算された 紋り値とシャッタ 速度 値に 基づいてステップモータ 1 1 が作動し、 数り 兼用 シャッタ羽根 1 2 が開閉し、露出が行われる。

無点距離選択操作部材 5 を望遠(T)位置から 広角(W)位置に切替えると、可逆モータ M は逆 転し、台版 1 0 は望遠状態での無限遠位置を超え で繰り込まれ、広角状態での無限遠位置に達した とき可逆モータは停止する。その間に関レンズホ カム部材(2は回ること無く単に第11図(C)に示すように左方へ台版10と共に移動する のみである。しかし、焦点距離選択操作部材5を 第11図(A)に示すOFF位置から広角(W) 位置を超えて直接望遠(T)位置に変位させた場合には、カム部材42は回伝しつつ左方へ応じる 合には、カム部材42は回伝しつつ左方へ応じて 別成され、第2図および第7図に示すように全開される。

なお、この望遠状態においては、外筒16が第 2回に示す如く外装ケース2の前端から長れいでは、外筒16は円筒状に形成される。しかし、外筒16は円筒成光部材18日 メラ本体1とのすき間は2重の遮光部材18日 よってシールされているので、極めて閉単には また、この場合、関レンズホルダ1の 外枠13Cは第2回に示すように光軸中心が が外にこれ、カメラ本体1に当接するの 外枠13Cは第1回に示する収納に から広角状態および第1回に示する収納に おいて、外枠13Cの一部が台板10の下端 おいて、外枠13Cの一部が台板10の下端

また、焦点距離選択操作部材 5 を望遠 (T) 位置から直接OFF位置まで移動すると、台板 1 0 は統筒収納位置まで復帰するが、その復帰の初期に係合突起 5 2 は第11回(C)に示す如くカム部材 4 2 の光軸方向の動きの軌道し上に挿入(破

接52 にて示す。)され る。そのため、台 板10が扱り込まれ、カム部材 42 が第11 図 (C) 中で右方へ移動すると、カム面52 Aが破線 (52')位置まで移動した係合突起52と係合し、さらに右方への移動につれて、カム面 42 Aが係合突起に押され、カム部材 42 は第7 図中で時計方向に回転する。これにより、レンズパリア28、29 は自動的に閉成される。

上記の実施例においては、絞り兼用シャッタ羽根12を駆動するシャッタ駆動装置としてステップモータ11を用いたが、ステップモータに限ること無く、通常の小型可逆モータあるいはマグネットであつても変支え無い。

[発明の効果]

以上の如く本発明によれば、レンズパリアを包む外筒を断面円形に形成し、そのレンズパリアと 絞り兼用シャッタ羽根との間の主光学系のまわり にその絞り兼用シャッタ羽根を駆動するシャッタ 駆動装置を配置したので、スペース効率がすこよ る良く小型化が可能である。さらにそのシャッタ

第1図および第2図は本発明の実施例の断面図 で、第1図は主光学系が収納位置まで繰り込まれ た状態、第2図は主光学系望遠位置まで繰り出さ れた状態を示し、第3回は第1回の実施例の間レ ンズホルダの拡大断面図、第4図は第1図のA-A断面図、第5図は第1図のB-B断面図、第6 図は第1図のC-C断面図、第1図は、第1図に 示すレンズバリア開閉装置の構成を示す斜視図、 第8図は第1図の台板の裏面に設けられた光学系 移動装置部を示す斜視図、第9図は、第1図にお、 けるシャツタ駆動部の斜視図、第10回は第1回 の実施例の絞り兼用シャッタの制御回路のブロッ |ク図、第11図は第1図に示すレンズパリア開閉 ・装置の動作説明図で、第11図の(A)、(B) および(C)は、それぞれ魚点距離選択操作部材 がOFF位置、広角位置、望遠位置にあるときの 状態を示す。

(主要部分の符号の説明)

1 ----カメラ本体、2 ----外装がパー、

3----- 主光学系、 4----- 削光学系、

駆動装置とレンズ/ | を囲む外筒の断面は円形 . に形成されているので、魚点距離切替えの際の主 光字系の移動量が大きく、これに伴つてカメラ本 体からの外質の突出変位量が大きくても、外筒と カメラ本体との遮光を簡単な構成で確実に行うこ とができ、光がカメラ本体の暗箱内に侵入する恐 れが無い。なお、実施例に示す如く、台板の基例 に設けられる光学系移動機構、シャツタ基板に設 けられる絞り兼用シャッタおよびその駆動装置、 パリア基板と前環とに支持されるレンズパリア装 置は、いずれもユニット化され、それぞれ部分組 立て後に積み重ねで結合すればよいから極めて作 来性が良く、また、台板を含む摄影レンズ鏡筒側: の動作は、収納時のパリア開閉用カム部材とカメ う本体回の焦点距離選択操作部材との機械的連動 結合以外はすべて折畳み式のフレキシブルブリン ト 基 板 を介して 電気的に接続されているので組立 てが容易で、しかも信頼性の高いカメラにするこ とができる利点がある。

4. 図面の簡単な説明

5 - - - - 焦点距離選択操作部材、 6 - - - - 主レンズ枠、 7 - - - - シャッタ基板、 9 - - - - パリア基板、

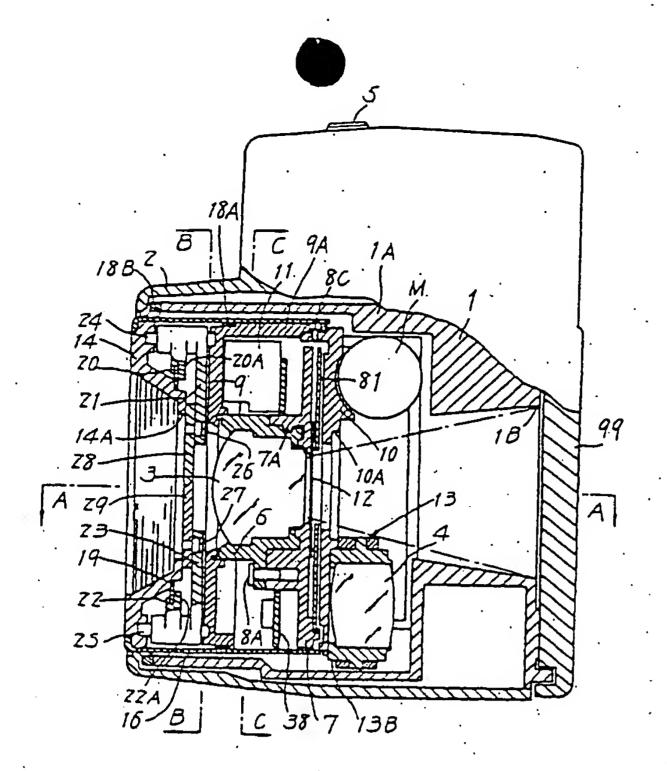
1 3 ---- 削レンズホルダ、1 4 ---- 前環、

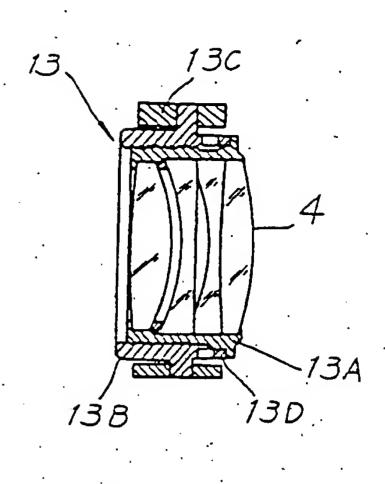
16----外筒、28、29----レンズパリア、

3 8 - - - シャッタ制御回路基板、

【 5 ----フレキシブルブリント基板

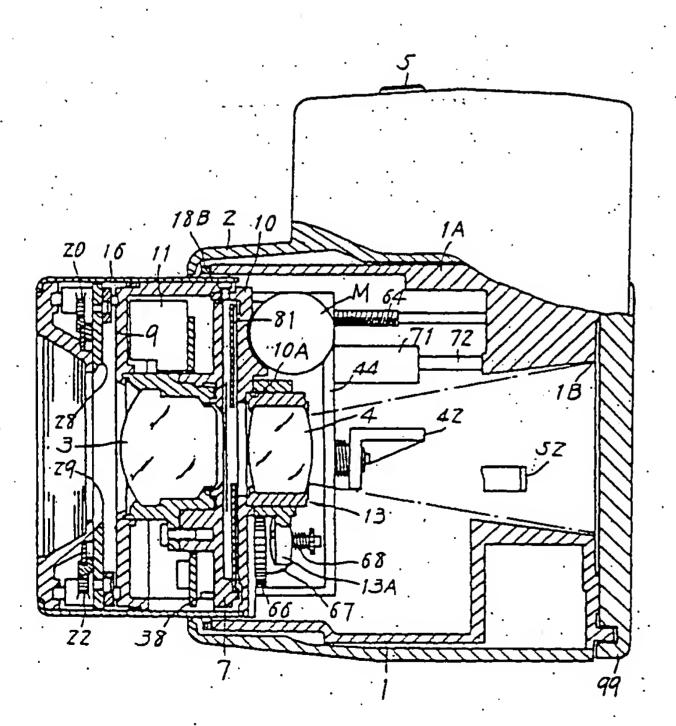
出顧人 日本光学工業株式会社 代理人 渡 辺 陸 男



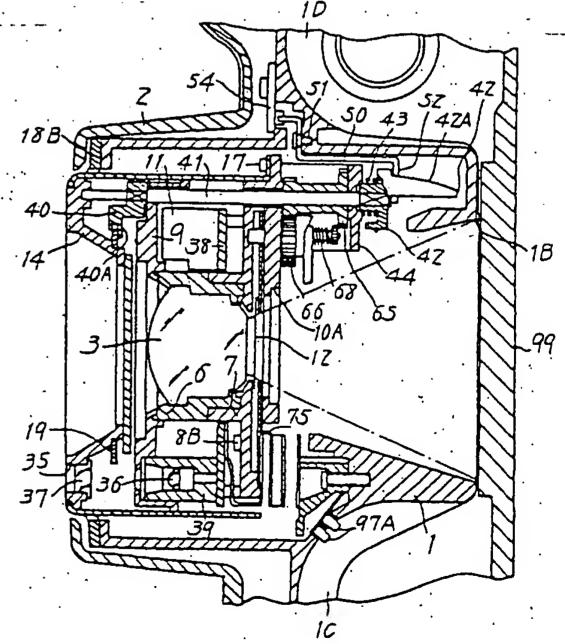


第3図

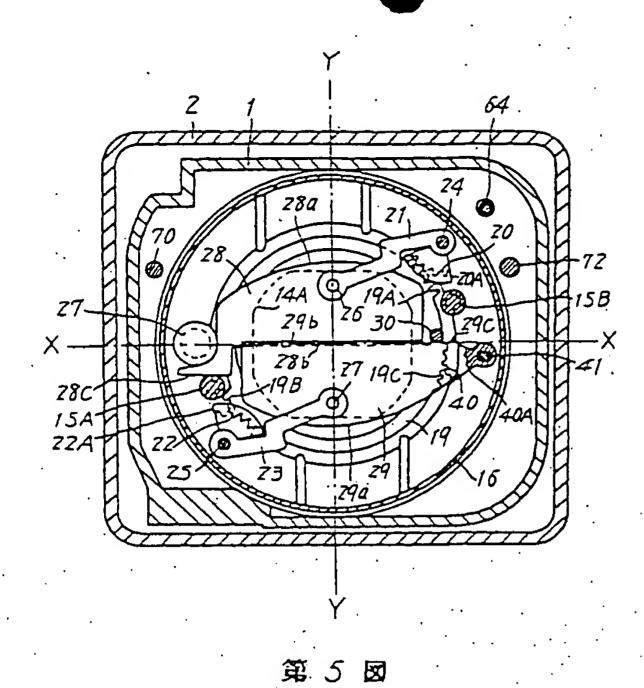
第 1 区

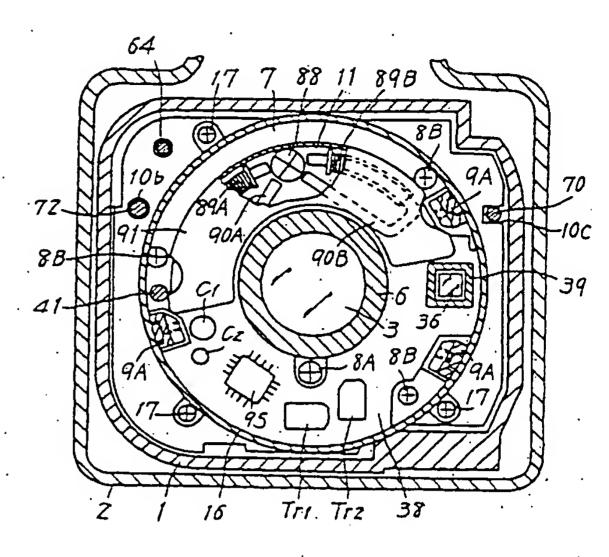


第2図

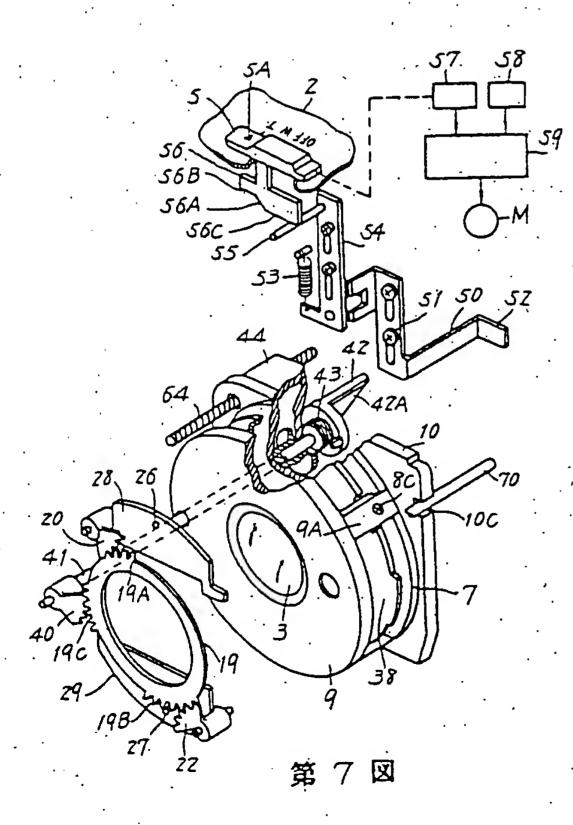


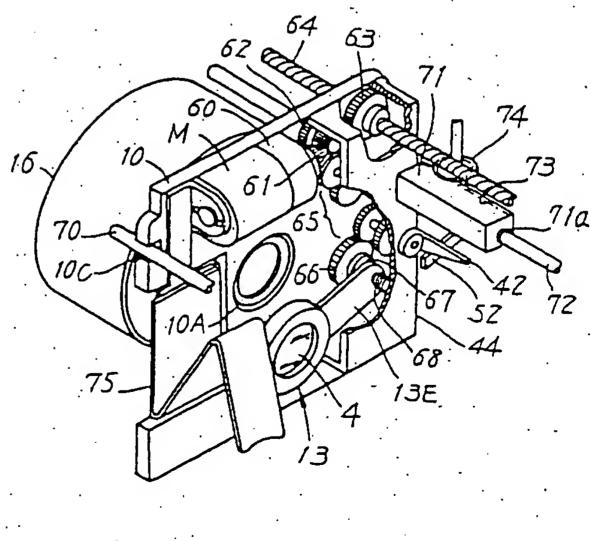
第4网





第6図





第8図

